

Implementazione di un Sistema di Supporto Mnemonico

Giorgio Ravera

A.A 2007/2008

Indice

I	Introduzione all'Intelligenza Artificiale	1
1	Agenti Intelligenti	2
1.1	Definizione di Agente	2
1.2	Ambienti	3
1.2.1	Tipologie di Ambienti	4
1.3	Struttura di un agente	5
1.3.1	Agenti Reattivi semplici	6
1.3.2	Agenti basati su Modello	7
1.3.3	Agenti basati su Obiettivi	8
1.3.4	Agenti basati sull'Utilità	9
1.3.5	Agenti che Apprendono	9
1.3.6	Agenti basati sulla Conoscenza	9
2	Elaborazione del Linguaggio Naturale	10
2.1	Comunicare informazioni	10
2.2	Fondamenti del linguaggio	11
2.3	Fasi della comunicazione	12
2.4	Analisi Sintattica	14
2.4.1	Ambiguità	14
2.5	Analisi Semantica	14
2.5.1	Tempi verbali	14
2.5.2	Quantificazione	14
2.5.3	Interpretazione Pragmatica	14
2.6	Induzione di Grammatiche	14
3	Rappresentazione della Conoscenza	15
4	Apprendimento	16
	Bibliografia	17

Parte I

Introduzione all'Intelligenza Artificiale

Capitolo 1

Agenti Intelligenti

1.1 Definizione di Agente

Un **agente** è un entità che agisce, cioè svolge un'azione. Deve essere in grado di percepire l'ambiente che lo circonda attraverso dei **sensori** ed eseguire delle azioni attraverso degli **attuatori**.

Un **agente intelligente** o **razionale** è un agente che agisce in modo da ottenere il migliore risultato o, in caso di incertezza, il migliore risultato atteso.

Consideriamo un esempio comune di agente: una persona umana. Quando un soggetto si trova a dover risolvere un problema per prima cosa analizza l'ambiente esterno, attraverso i (occhi e orecchie). In secondo luogo prova ad elaborare, nella sua mente, un'idea del problema e prova ad elaborare una soluzione ottimale correlando tra loro le informazioni in suo possesso (pregresse e acquisite). Infine, attraverso gli attuatori (braccia, piedi o, più in generale, muscoli) la applica.

A questa descrizione molto elementare possiamo ricondurre ogni singola attività, dalla soluzione di un problema matematico, alla scelta di quale canale televisivo guardare oppure semplicemente a quale strada percorrere quando si è davanti a un bivio.

Un agente è composto da due elementi fondamentali ed indivisibili:

- **architettura**: il sistema fisico (corpo umano, hardware di un calcolatore) che compone l'agente e gli consente di eseguire i calcoli.
- **programma**: un insieme di istruzioni che guidano l'agente nella risoluzione dei problemi e consentano di interpretare i segnali provenienti dal mondo esterno e ricodificare i risultati per controllare gli attuatori.

Esistono diverse tipologie di agenti che si differenziano in base alla struttura che implementano. Per ogni tipologia vi è un approccio teorico specifico.

Nei paragrafi successivi verranno approfonditi aspetti legati all'ambiente esterno e alla struttura di un agente.

1.2 Ambienti

Un agente interagisce continuamente con l'ambiente che lo circonda:

- preleva informazioni attraverso i sensori
- compie azioni attraverso gli attuatori

Con il termine **percezione** si indicano gli input che l'agente ottiene, tramite i sensori, dall'ambiente esterno in un dato istante. La **sequenza percettiva** è la storia completa di tutto ciò che l'agente ha percepito nella sua esistenza.

In generale la scelta dell'azione di un agente in un qualsiasi istante può dipendere dall'intera sequenza percettiva osservata fino a quel momento. Se possiamo specificare l'azione prescelta dall'agente per ogni possibile sequenza percettiva, allora abbiamo descritto l'agente in modo completo. Ciò implicherebbe avere una conoscenza completa dell'ambiente esterno e questo non è sempre possibile, come vedremo in seguito.

Si identifica con **funzione agente** l'insieme di azioni che descrivono il comportamento dell'agente in risposta a ciascun elemento della sequenza percettiva. La si può vedere come una tabella che mette in corrispondenza di ogni percezione una delle possibili azioni. Nel caso non si conoscesse tale funzione è possibile ricavarla (interamente o solo parte di essa) provando tutte le possibili sequenze percettive e registrando il comportamento dell'agente.

La tabella appena descritta ha una validità *esterna* all'agente. Al suo interno ci sarà un **programma agente** che implementerà tale funzione. E' importante sottolineare la differenza: la funzione è una descrizione matematica astrazione, il programma è una sua implementazione concreta in esecuzione sull'architettura dell'agente.

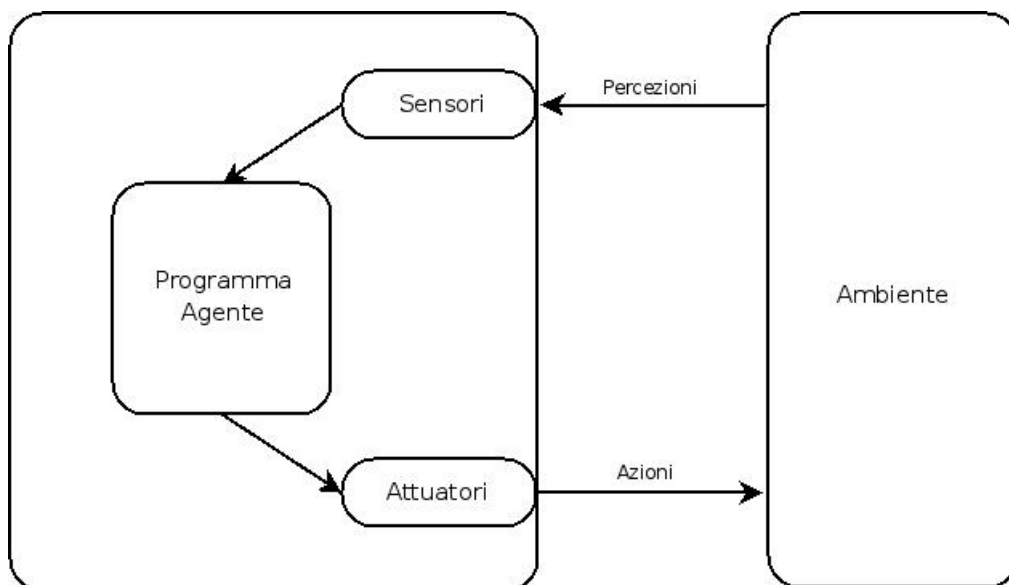


Figura 1.1: Schema di un generico Agente

La figura 1.1 illustra visivamente quanto detto fin ora: come si può vedere viene separato dall'ambiente esterno l'agente che è composto da sensori, attuatori e programma agente. Non è presentato un dettaglio di quest'ultimo per mantenere il più generica possibile la presentazione. Nel paragrafo 1.3 ne verranno mostrate le diverse implementazioni.

1.2.1 Tipologie di Ambienti

Per poter realizzare un agente con un dato obiettivo, è necessario definire l'ambiente che lo circonda. Da esso, infatti, l'agente trarrà tutte le informazioni necessarie per poter effettuare le decisioni e gli elementi per poterle attuare.

E', quindi, necessario identificare delle proprietà in base a cui suddividerli in categorie. Queste proprietà determinano in gran parte la progettazione di agenti appropriati e l'applicabilità delle principali tecniche alla loro implementazione.

Le principali proprietà sono le seguenti:

- **osservabilità completa/parziale:** caratterizza il grado d'accesso dei sensori al mondo esterno. Un ambiente parzialmente osservabile può essere dovuto a sensori inaccurati o imprecisi, alla presenza di rumore oppure all'impossibilità di ottenere alcune informazioni.
- **deterministico/stocastico:** nel caso di determinismo l'agente riesce a prevedere lo stato successivo dell'ambiente sulla base della misura fatta e dell'azione. Qualora ciò non fosse possibile si parla di ambiente stocastico. Nel caso in cui l'ambiente è deterministico ad eccezione delle azioni che altri agenti potrebbero compiere si parla di ambiente **strategico**.
- **episodico/sequenziale:** un ambiente si dice episodico se ogni azione generata non dipende dalle precedenti. Sequenziale nel caso in cui più percezioni influenzano la scelta dell'azione da svolgere.
- **statico/dinamico:** un ambiente è statico nel caso in cui non può cambiare nel periodo in cui l'agente ragiona al fine di prendere la decisione ottima. E' dinamico quando può variare durante la fase di ragionamento. Ciò comporta grossi problemi perché l'azione generata potrebbe non essere più quella corretta. Se l'ambiente non cambia con il tempo ma la valutazione dell'agente si allora si dice **semidinamico**.
- **discreto/continuo:** tale classificazione è applicata allo *stato* dell'ambiente e a come viene rappresentato il *tempo* alle percezioni e azioni dell'agente. Può essere discreto, campionato ad intervalli regolari, oppure continuo, analizzato con continuità senza salti.
- **agente singolo/multiagente:** si parla di ambiente a singolo agente nel caso in cui eventuali altri elementi autonomi nell'ambiente non influenzano le scelte effettuate. Si parla di multiagente quando altri agenti possono partecipare attivamente al raggiungimento dell'obiettivo.

Si può capire facilmente che il caso più complesso è dato dalla combinazione di ambiente: *parzialmente osservabile, stocastico, sequenziale, dinamico, continuo e multiagente*.

1.3 Struttura di un agente

Come già visto in precedenza vale la seguente legge:

$$agente = architettura + programma \quad (1.1)$$

Con **architettura** si identifica la componente fisica, materiale dell'agente, ovvero l'hardware, i circuiti e le periferiche che lo compongono. E' composta prevalentemente da quattro differenti elementi:

- **strumenti di calcolo:** componenti che si occupano di elaborare i dati per relazionarli ed ottenere gli strumenti per poter effettuare le decisioni. In genere sono rappresentati dal/dai processore/i.
- **sensori:** analizzano l'ambiente esterno e codificano le informazioni raccolte in dati analizzabili dagli apparati di calcolo. Sono in genere microfoni, tastiere, videocamere o misuratori di temperatura.
- **attuatori:** componenti che ricevono istruzioni dagli apparati di calcolo e li traducono in azioni, come ad esempio il movimento di un braccio o la produzione di un segnale visivo/uditivo. Alcuni esempi possono essere display o casse acustiche.
- **memoria:** in alcuni agenti è presente la possibilità di memorizzare informazioni per poter avere più dati da tenere in considerazione nell'elaborazione di decisioni. Possono essere realizzati mediante database memorizzati su dischi o nastri.

Il **programma agente** è un software che deve essere in grado di:

- acquisire correttamente i dati provenienti dai sensori
- codificare tali dati per ottimizzare la funzione di decisione/ragionamento
- inviare agli attuatori azioni da svolgere compatibili con la loro progettazione

Come si può osservare dalla sua definizione, tale programma deve essere progettato per una specifica architettura e, quindi, risultare compatibile con i sensori e gli attuatori scelti.

E' importante sottolineare la differenza tra il programma agente che prende come input solamente la percezione corrente e la funzione agente il cui input è costituito dall'intera storia delle percezioni. Il programma agente si basa sulla sola percezione corrente perché l'ambiente non può fornirgli nulla di più. Se le sue azioni dipendono dalla sequenza percettiva precedente è necessario utilizzare un sistema di memorizzazione.

Il seguente pseudocodice dovrebbe aiutare a capire la struttura base di un programma:

```
class agente-semplce
{
    map<perception, action> m;

    action calcola(perceptions p)
    {
        return m.lookup(p);
    }
}
```

Esistono sei tipologie diverse di agenti associate a una opportuna tipologia di programma agente che rappresentano i principi alla base di quasi tutti i sistemi intelligenti:

- agenti reattivi semplici
- agenti basati su modello
- agenti basati su obiettivi
- agenti basati sull'utilità
- agenti che apprendono
- agenti basati sulla conoscenza

1.3.1 Agenti Reattivi semplici

Un *agente reattivo semplice* è un agente che sceglie le azioni sulla base della sola percezione corrente, ignorando completamente quelle passate. In altre parole non ha memoria.

Un tale agente è, appunto, molto semplice da realizzare ma ha una intelligenza molto limitata. Si può schematizzare il suo operato attraverso il seguente pseudocodice:

```
class agente-reattivo-semplce
{
    map<state, list<rule>> r;
    map<rule, action> m;

    action calcola(perceptions p)
    {
        state s = code_percption(p);
        rule r1 = (r.lookup(s, p)).getFirst();
        return m.lookup(r1);
    }
}
```


Per prima cosa, viene codificata in forma astratta la percezione attraverso una sua elaborazione (funzione `code_perception`). Da qui si potrà ottenere uno stato dell'ambiente esterno. A questo punto è necessario interpretare lo stato e capire che **regola condizione-azione** attribuire a ciò che si è osservato. Nel caso in cui ci fossero più regole per lo stesso stato verrà considerata sempre e solo la prima. A questo punto si procede cercando l'azione da compiere.

Interpretiamo con un esempio quanto appena descritto. Consideriamo un sistema di guida autonomo: ci troviamo dietro ad un'automobile e dobbiamo capire quando questa frena per fare la stessa cosa. I sensori sono una serie di telecamere montate sul parabrezza, gli attuatori sono i freni. Ad intervalli regolari viene catturata un'immagine: dall'immagine (percezione) si studiano le luci di segnalazione e in particolare se sono accese o spente (stato). In base al valore appena elaborato si cerca una corrispondenza tra questo e l'azione da svolgere. Si estrarrà, in caso di luci accese una regola condizione azione del tipo:

if (**light_on**) then **start_to_break**

Con questa regola diventa semplice capire che azione svolgere, nel caso corrente frenare.

Anche gli esseri umani fanno uso di connessioni analoghe, alcune basate sull'apprendimento, altre sui riflessi. Questi aspetti verranno approfonditi nei capitoli successivi.

Un tale agente funziona solo e unicamente nel caso in cui l'ambiente sia **completamente osservabile**. Anche una minima parte di inosservabilità potrebbe causare errori molto gravi. Nel caso in esempio la struttura potrebbe non prevedere la possibilità che le luci di segnalazione della macchina davanti non funzionino, oppure non differenziarli dalle luci di posizione. Limitandosi, quindi, alla sola analisi delle luci il sistema non funziona.

Infine un tale agente tende ad eseguire **cicli infiniti** se l'azione da compiere è sempre la stessa per ogni circostanza e lo stato non può mutare per peculiarità proprie dell'azione stessa. Supponiamo di avere un robot che deve muoversi su un terreno in relazione al colore delle piastrelle: se le piastrelle sono bianche si muove a destra o in basso, se sono nere a sinistra o in alto. A un tratto arriva in una piastrella nera con alla sua sinistra un muro. L'azione che dovrebbe essere eseguita sarà il movimento verso sinistra (prima regola) ma non sarà possibile e alla percezione successiva lo stato sarà analogo al precedente.

Per ovviare a questo problema è possibile scegliere in maniera casuale le azioni da svolgere. Ciò dovrebbe evitare cicli infiniti.

1.3.2 Agenti basati su Modello

Il modo più efficace di gestire l'osservabilità parziale, per un agente, è tener traccia della parte del mondo che non può vedere nell'istante corrente. Questo significa che l'agente deve memorizzare una sorta di stato interno che dipende dalla storia delle percezioni e che quindi riflette almeno una parte degli aspetti non osservabili dello stato corrente.

Ritornando al problema della frenata, lo stato interno non è troppo complesso: basta mantenere in memoria il fotogramma precedente scattato dalla telecamera, permettendo così all'agente di accorgersi quando due luci rosse, alle estremità laterali del veicolo, si accendono o spengono contemporaneamente.

Aggiornare l'informazione di stato al passaggio del tempo richiede che il programma agente possieda due tipi di conoscenza:

- informazione sull'evoluzione del mondo indipendente dalle sue azioni
- informazioni sull'effetto che hanno sul mondo le azioni dell'agente stesso

Questa conoscenza sul funzionamento del mondo, viene chiamata **modello del mondo**. Un agente che si appoggia a un simile modello prende appunto il nome di **agente basato su modello**.

```
class agente-reattivo-semplce
{
    map<state, list<rule>> r;
    map<rule, action> m;

    action calcola(perceptions p)
    {
        state s = code_percption(p);
        rule r1 = (r.lookup(s, p)).getFirst();
        return m.lookup(r1);
    }
}
```

La parte interessante è la funzione `update-state()`, responsabile della creazione del nuovo stato interno. Oltre a interpretare la nuova percezione alla luce della conoscenza preesistente dello stato, la funzione utilizza informazione sull'evoluzione del mondo per tener traccia delle parti di esso che non sono presentemente visibili. La funzione deve anche conoscere l'effetto delle azioni dell'agente sullo stato del mondo.

1.3.3 Agenti basati su Obiettivi

Conoscere lo stato corrente dell'ambiente non sempre basta a decidere che cosa fare. Oltre che della descrizione corrente dello stato l'agente ha bisogno di qualche tipo di informazione riguardante il suo obiettivo. Il programma agente può unire quest'informazione a quella che riguarda i risultati delle possibili azioni (la stessa usata anche per aggiornare lo stato interno in un agente reattivo) per scegliere quelle che portano al soddisfacimento dell'obiettivo.

Talvolta scegliere un'azione in base a un obiettivo è molto semplice, quando questo può essere raggiunto in un solo passo. Altre volte è più difficile, quando l'agente deve considerare lunghe sequenze di azioni alternative per trovare il cammino che porta al risultato desiderato. La ricerca e la pianificazione sono dei sottocampi dell'intelligenza Artificiale dedicati proprio a identificare le sequenze di azioni che permettono a un agente di raggiungere i propri obiettivi.

Notate che questo tipo di decisioni non ha nulla a che vedere con le regole condizionate che abbiamo descritto prima, perchè ora dobbiamo prendere in considerazione il futuro sotto due aspetti:

- cosa accadrà se si esegue l'azione prescelta?
- il risultato dell'azione sarà soddisfacente?

Nella progettazione degli agenti reattivi quest'informazione non viene rappresentata esplicitamente, perchè le regole interne mettono direttamente in corrispondenza percezioni e azioni. L'agente reattivo frena quando vede le luci di frenata. Un agente basato su obiettivi, in via di principio, potrebbe ragionare che se la macchina di fronte ha le luci di frenata accese starà rallentando. Dato il modo in cui evolve normalmente il mondo, l'unica azione che permetterebbe di raggiungere l'obiettivo di non tamponare altre macchine sarà allora quella di frenare.

Benchè un agente basato su obiettivi sembri meno efficiente, d'altra parte è più flessibile, perchè la conoscenza che motiva le sue decisioni è rappresentata esplicitamente e può essere modificata. Se comincia a piovere, l'agente può aggiornare la propria conoscenza circa l'efficienza dei propri freni.

1.3.4 Agenti basati sull'Utilità

1.3.5 Agenti che Apprendono

1.3.6 Agenti basati sulla Conoscenza

Capitolo 2

Elaborazione del Linguaggio Naturale

2.1 Comunicare informazioni

La **comunicazione** consiste nello scambio intenzionale di informazioni attraverso la produzione e percezione di **segni** appartenenti a un sistema convenzionale e condiviso. E' uno strumento attraverso il quale è possibile condividere informazioni.

Il **linguaggio** è il complesso sistema di messaggi strutturati che permettono a due o più entità di comunicare con chiarezza una parte della loro conoscenza. Solitamente un linguaggio prevede *regole sintattiche e semantiche* che consentono a due o più interlocutori di capirsi. Appare ovvio, da questa definizione che due o più agenti che vogliano comunicare tra loro devono condividere il linguaggio utilizzato.

Un agente, per produrre un linguaggio, compie un azione che prende il nome di **atto linguistico**. Con questo termine non si intende solamente la produzione di linguaggio parlato ma, più in generale, tutto ciò che può costituire una comunicazione. Ciò che viene prodotto è un insieme di segni comunicativi chiamati **parole**.

Un agente può intraprendere differenti tipologie di atti linguistici:

- interrogare altri agenti su aspetti dell'ambiente esterno
- informare altri agenti riguardo aspetti dell'ambiente esterno
- richiedere ad altri agenti di eseguire azioni
- acconsentire alle richieste
- promettere o impegnarsi di svolgere azioni
- dichiarare situazioni o proprietà del mondo esterno

Il riconoscimento della tipologia dipende dalla frase stessa. E' simile a qualsiasi altro **problema di comprensione**, come il riconoscimento di immagini o la diagnosi medica. L'agente riceve un insieme di input ambigui e deve procedere all'indietro per decifrarne il significato.

2.2 Fondamenti del linguaggio

Un **linguaggio formale** è definito da un insieme di **stringhe**, ciascuna costituita da **simboli terminali** chiamati **parole**. Hanno una sintassi molto rigorosa e sono facilmente interpretabili.

Un **linguaggio naturale**, invece, è definito da un insieme di stringhe costituite da **simboli terminali** ma non presentano una sintassi rigorosa. Sono i linguaggi utilizzati dalle persone per esprimersi.

Una **grammatica** è un insieme finito di regole che specifica un linguaggio. I linguaggi formali possiedono una grammatica ufficiale e ben definita mentre per i linguaggi naturali non è così.

Si possono approssimare linguaggi naturali a linguaggi formali imponendo una sintassi rigorosa basata su uno studio delle forme di comunicazione più comuni gestendo le eccezioni attraverso aggiornamenti alla grammatica stessa.

Ad ogni stringa valida, ovvero che appartiene al linguaggio, è associato un significato, detto **semantica**. Nei linguaggi naturali è importante anche comprendere la **pragmatica** di una stringa, ovvero il suo significato in relazione al contesto (spazio-tempo) in cui viene prodotta.

I formalismi su cui si fondano le principali grammatiche sono basati sull'idea di **struttura sintagmatica**, secondo cui le stringhe sono composte da sottostinghe, chiamate **sintagmi** e suddivise in categorie. Tale suddivisione è utile per diverse ragioni. Innanzitutto i sintagmi corrispondono ad elementi semantici naturali da cui si può ricostruire il significato di un enunciato. In secondo luogo, una tale categorizzazione aiuta a descrivere quali sono le stringhe accettabili nel linguaggio.

Consideriamo ad esempio una frase:

Il re è caduto

Si può evidenziare chiaramente che la parte sottolineata corrisponde a un sintagma nominale, la parte in corsivo a un sintagma verbale.

Da ciò si può generalizzare che una frase è così ottenuta:

< frase > = < sintagma nominale> < sintagma verbale >

Questa, di fatto, rappresenta una **regola di produzione** di una grammatica. I simboli in essa presenti sono detti **simboli non terminali**. Si possono intendere come dei segnaposto che dovranno essere sostituiti con altri simboli. A partire da un **assioma**, ovvero un simbolo non terminale, e quindi astratto, si iniziano ad applicare regole di produzione per ottenere, una frase sintatticamente corretta che si ha in input. ente corretta appartenente al linguaggio.

Si tenga presente che non tutte le frasi sintatticamente corrette hanno un senso. In altre parole la correttezza sintattica non implica la correttezza semantica.

2.3 Fasi della comunicazione

La comunicazione tra due agenti è suddivisa in diverse fasi. Ciascuna si occupa di realizzare una specifica funzione, superando i problemi che si possono generare. L'obiettivo è quello di inviare un'informazione o una richiesta ad un altro agente.

Consideriamo due agenti A e B. A decide di intraprendere un atto linguistico con B per comunicare la frase:

il re è caduto

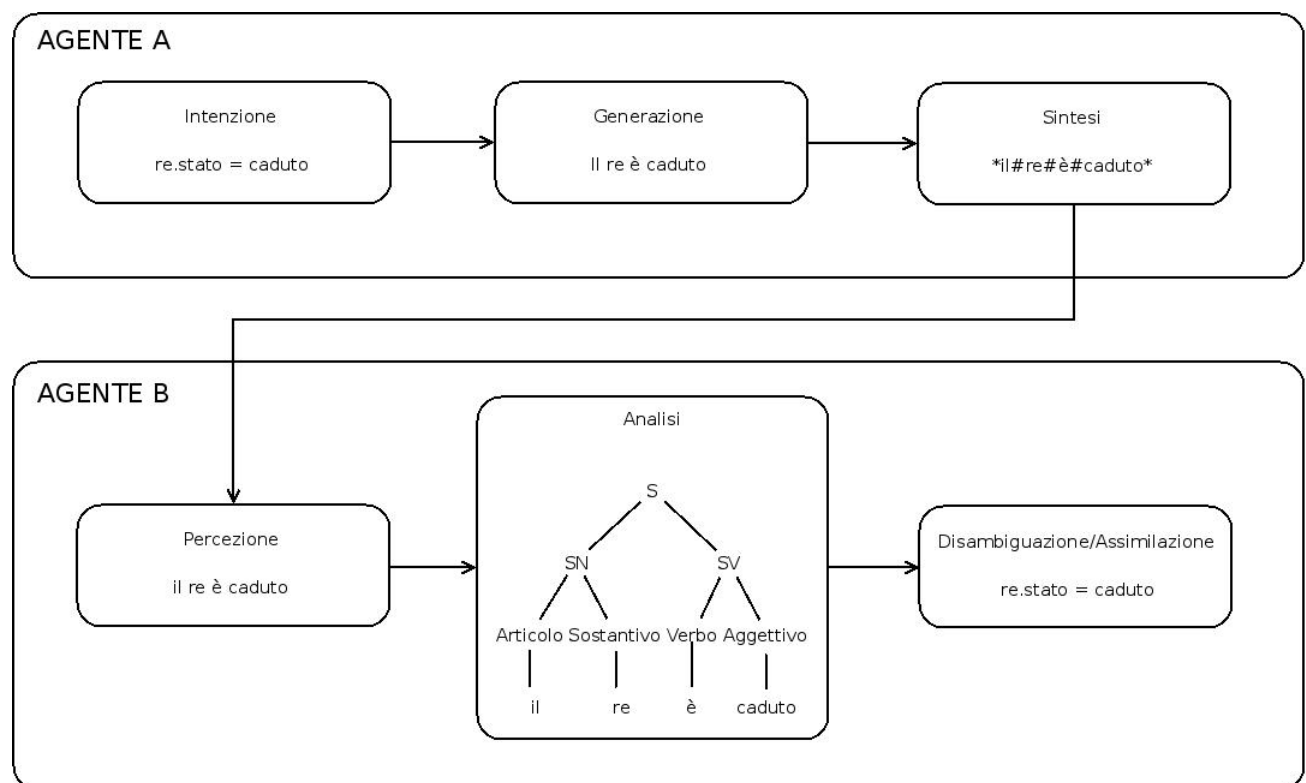


Figura 2.1: Schema di una comunicazione tra agenti

La figura 2.1 mostra schematicamente le fasi che si susseguono al fine di realizzare una comunicazione completa tra i due agenti:

1. **Intenzione:** l'agente A decide di comunicare con B.
2. **Generazione:** l'agente A trasforma l'informazione, codificata nella sua base dati in un enunciato che, una volta percepito dall'ascoltatore nella situazione corrente, con buona probabilità gli farà dedurre il significato.

3. **Sintesi:** il parlante produce la realizzazione fisica delle parole. Questo può essere fatto in svariati modi a seconda di ciò che gli attuatori consentono di fare. Ad esempio inchiostro su carta, vibrazioni nell'aria (suono), variazioni di luminosità o di tensione. Nell'esempio si aggiungono i simboli # e per segnalare il delimitarsi di una parola o di una frase.
4. **Percezione:** l'agente B, tramite i sensori, percepisce la realizzazione fisica delle parole e le decodifica. Se la comunicazione è vocale, tale passo prende il nome di **riconoscimento del parlato**, se è scritto **riconoscimento ottico**.
5. **Analisi:** l'agente B applica alla frase ottenuta la grammatica del linguaggio e procede alla costruzione dell'**albero sintattico** di cui parleremo nel paragrafo ??.
6. **Disambiguazione:** può capitare che alla stessa frase corrispondano più allberi sintattici diversi e quindi differenti possibili significati. In questi casi è necessario procedere a considerare gli aspetti pragmatici citati in precedenza. La scelta è guidata dalla probabilità con cui i diversi alberi possono corrispondere alla frase letta.
7. **Assimilazione:** una volta interpretato il significato di una frase, l'agente B può decidere se considerabile valida o meno la comunicazione, vale a dire aggiungere o meno l'informazione alla base di conoscenza oppure eseguire o meno l'azione richiesta.

Per completezza riportiamo di seguito una grammatica tale da riconoscere la frase del linguaggio vista in precedenza:

```

< frase > = < SN > < SV > |
              < SV > < SN > |
              < S > < Congiunzione > < S >
< congiunzione > = e | oppure | ma ...
< SN > = < Pronome > |
              < NomeProprio > |
              < Sostantivo > |
              < Articolo > |
              < Cifra > |
              < SN > < Preposizione > |
              < SN > < PropCond >
< SV > = < Verbo > |
              < SV > < Aggettivo > |
              < SV > < Preposizione > |
              < SV > < Avverbio >
< Preposizione > = di | a | da | in | con | su | per | tra | fra
< PropCond > = che < SV >
< Pronome > = io | tu | lui | lei | egli | noi | voi | essi | loro
< Articolo > = il | lo | la | i | gli | le
< Cifra > = 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9

```

< NomeProprio > = ... | re | ...
< Aggettivo > = ... | caduto | ...

2.4 Analisi Sintattica

2.4.1 Ambiguità

2.5 Analisi Semantica

2.5.1 Tempi verbali

2.5.2 Quantificazione

2.5.3 Interpretazione Pragmatica

2.6 Induzione di Grammatiche

Capitolo 3

Rappresentazione della Conoscenza

Capitolo 4

Apprendimento

Bibliografia

- [1] Stuart J. Russell and Peter Norvig. *Artificial Intelligence: A Modern Approach (2nd Edition)*. Prantice Hall, 2003.

Indice analitico

agente, 2
agente basato su modello, 7
agente basato su obiettivi, 8
agente intelligente, 2
agente razionale, 2
agente reattivo semplice, 6
albero sintattico, 13
ambienti, 3
assioma, 11
atto linguistico, 10
attuatore, 2
attuatori, 5

elaborazione del linguaggio naturale, 10

funzione agente, 3

grammatica, 11

linguaggio, 10
linguaggio formale, 11
linguaggio naturale, 11

modello del mondo, 8

parola, 10
percezione, 3
pragmatica, 11
programma agente, 3

regola di produzione, 11
regole semantiche, 10
regole sintattiche, 10
riconoscimento del parlato, 13
riconoscimento ottico, 13

semantica, 11
sensore, 2

sensori, 5
sequenza percettiva, 3
simboli non terminali, 11
simboli terminali, 11
sintagmi, 11
stringhe, 11
struttura sintagmatica, 11